



Aufgabe 2 (3 Punkte)

0 1 2 3

Gegeben sei die Drehmatrix

$$A = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} 3 & 3 & 3\sqrt{2} \\ -3 & 5 & -\sqrt{2} \\ -3\sqrt{2} & -\sqrt{2} & 4 \end{pmatrix}.$$

Bestimmen Sie die Gerade g , welche die Drehachse von A beschreibt, sowie den Cosinus des Drehwinkels α von A :

$g =$ $\cos \alpha =$

Aufgabe 3 (5 Punkte)

0 1 2 3 4 5

Gegeben seien $A_\alpha = \begin{pmatrix} 2\sqrt{2} & \alpha + 2 \\ \alpha - 3 & -\sqrt{2} \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$ mit $\alpha \in \mathbb{R}$ und $B = \begin{pmatrix} 1 - i & 5 \\ i & 2i \end{pmatrix} \in \mathbb{C}^{2 \times 2}$.

(a) Bestimmen Sie alle $\alpha \in \mathbb{R}$, für die die Matrix A_α invertierbar ist.

(b) Bestimmen Sie die Determinante der Matrix $(A_0)^4$.

$\det((A_0)^4) =$

(c) Die Spur der Matrix $(A_0)^4$ ist -4 . Was sind die Eigenwerte von $(A_0)^4$?

(d) Berechnen Sie die folgenden Determinanten.

$\det(B) =$, $\det(B^{-1}) =$.

Aufgabe 4 (3 Punkte)

0 1 2 3

Bestimmen Sie sämtliche Eigenwerte λ sowie die zugehörigen algebraischen und geometrischen Vielfachheiten e_λ und d_λ von

$$A = \begin{pmatrix} -14 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 & 0 \\ 7 & 7 & -5 & 0 \\ 0 & 0 & 4 & -5 \end{pmatrix} :$$

λ	<input type="text"/>
e_λ	<input type="text"/>
d_λ	<input type="text"/>

Aufgabe 5 (5 Punkte)

0 1 2 3 4 5

Gegeben ist das Standardkoordinatensystem \mathbb{E} des \mathbb{R}^3 sowie die affinen Koordinatensysteme

$$\mathbb{F} = \left(\begin{pmatrix} 3 \\ 4 \\ 5 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ -1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right), \quad \mathbb{G} = \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 7 \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} -3 \\ 4 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ -6 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right).$$

Bestimmen Sie die folgenden Koordinatentransformationen.

${}_{\mathbb{E}}\kappa_{\mathbb{G}} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3 : {}_{\mathbb{G}}X \mapsto$ ${}_{\mathbb{G}}X +$

${}_{\mathbb{F}}\kappa_{\mathbb{E}} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3 : {}_{\mathbb{E}}X \mapsto$ ${}_{\mathbb{E}}X +$

${}_{\mathbb{F}}\kappa_{\mathbb{G}} : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3 : {}_{\mathbb{G}}X \mapsto$ ${}_{\mathbb{G}}X +$

Aufgabe 6 (3 Punkte)

0 1 2 3

Gegeben seien die Vektoren

$$b_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \\ -2 \end{pmatrix}, \quad b_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 5 \end{pmatrix}, \quad b_3 = \begin{pmatrix} -8 \\ 9 \\ -5 \end{pmatrix}$$

in \mathbb{R}^3 . Finden Sie Vektoren $f_1, f_2, f_3 \in \mathbb{R}^3$, so dass f_1, f_2, f_3 eine Orthonormalbasis von \mathbb{R}^3 ist und $L(f_1) = L(b_1)$ sowie $L(f_1, f_2) = L(b_1, b_2)$ gilt.

$f_1 =$ $f_2 =$ $f_3 =$